Prof. Dr. Alfred Toth

Außen und Innen bei S und S*

1. Gegeben sei ein Repertoire R
R =
Auf R werde nun ein System S abgebildet:
$S \rightarrow B =$

$$S \rightarrow R =$$

$$S \rightarrow R =$$

$$S \rightarrow R =$$

Diese Abbildung etabliert die Dichotomie von Innen und Außen: Was sich in S befindet, ist Innen, und was sich außerhalb von S befindet, ist Außen.

$$I \rightarrow A =$$

$$A \qquad \qquad I \qquad A$$

Wir haben daher

$$S = I(A)$$
,

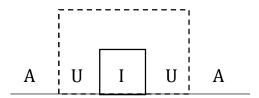
vgl. dazu folgendes ontisches Modell



186 N Meyer Ave, Tucson, AZ 85701.

2. S werde nun auf eine Umgebung U \subset A abgebildet:

$$(U \subset A) \rightarrow S =$$



vgl. dazu folgendes ontisches Modell



7034 E Calle Neptino, Tucson, AZ 85710.

Während der Rand von S der Unterscheidung von A und I dient, dient nun der Rand von (S, U) der Unterscheidung von U(A) und U(I):



1 W Simpson S, Tucson, AZ 85701.

Wir bekommen damit

$$S^* = (I(A) + (U \subset A) + R((I(A) + (U \subset A))),$$

und wie man sofort sieht, gilt somit

$$S_A^* > S_A$$

in Worten: S^* hat einen größeren A-Anteil als S. S^* ist also hypersummativ zu S.

3. Wir wollen uns abschließend fragen, ob es nicht nur die Addition von A zu S, sondern auch eine Subtraktion von I von S gibt. Vgl. das folgende ontische Modell



S Scott Ave, Tucson, AZ 85701.

Würde man argumentieren, diese Statue unterscheide von einem System wie etwa einem Haus dadurch, daß es nicht betreten werden könne und sie habe deswegen kein Innen, das durch einen Rand vom Außen unterschieden sei, so würde man die obige Gleichung

$$S = I(A)$$

aufheben, denn dann würde gelten

$$S = (I(A) + R(I, A)),$$

d.h. der Rand wäre weder ein Teil von I noch ein Teil von A und stellte also ein Drittes neben A und I dar (vgl. Toth 2015a). Dies wäre ein Verstoß gegen die Dichotomie von A und I, die im übrigen natürlich derjenigen von Objekt

und Subjekt isomorph ist. Gehen wir also umgekehrt davon aus, daß S = I(A) gilt, dann enthält I(A) seinen Rand. Damit stellt also auch die Statue ein S = I(A) dar, und der Sockel, auf dem sie steht, ist ihre $U \subset A$. Anders als S, enthält aber S^* einen weder zu S noch zu U gehörigen und damit ontisch selbständigen Rand, nämlich den zuerst in Toth (2015b) definierten Abschluß E.

Literatur

Toth, Alfred, Adessivität, Adjazenz und Exessivität. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015a

Toth, Alfred, Zu einer triadischen System-Definition. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015b

20.10.2020